#### (19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

## (11)特許出願公開番号

## 特開平10-94675

(43)公開日 平成10年(1998) 4月14日

(51) Int.Cl. <sup>8</sup>
---------------------------

A63F 9/14

## 識別記号

FΙ

A63F 9/14

В

9/22

9/22

## 審査請求 未請求 請求項の数15 OL (全 28 頁)

(21)出願番号
----------

特願平9-188738

(22)出願日

平成9年(1997)7月14日

(31) 優先権主張番号 特願平8-204735

(32)優先日

平8 (1996) 8月2日

(33)優先権主張国

日本 (JP)

(71)出願人 000132471

株式会社セガ・エンタープライセス

東京都大田区羽田1丁目2番12号

(72)発明者 永尾 裕司

東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会

社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 秋山 孝則

東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会

社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 川尻 直樹

東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会

社セガ・エンタープライゼス内

(74)代理人 弁理士 北野 好人

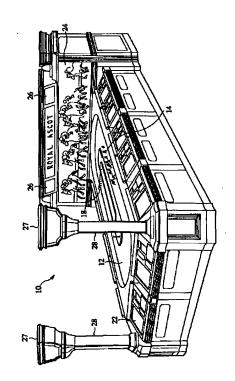
最終頁に続く

## (54) 【発明の名称】 競争ゲーム装置

#### (57)【要約】

【課題】 一度に競争できる走行体の数を増やすことが でき、レース展開の面白さを更に追求した競争ゲーム装 置を提供する。

【解決手段】 競馬ゲーム装置10の中央には、競馬用 の環状のトラック12が設けられている。トラック12 上を12頭の模型馬14が走行する。トラック12内の パドック20にはゲート18が設けられ、レースのスタ ート時にパドック20からトラック12のスタート位置 に進出する。トラック12の周囲の三方には12席のサ テライト22が設けられている。トラック12の短辺の 一方の側には、レースの状況等の画像を写し出す大型プ ロジェクタ24が設けられている。大型プロジェクタ2 4の両側には実況放送やファンファーレ、BGM等のた めのスピーカ26が設けられている。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記走行体が走行する前記フィールドに設けられ、前記 走行体の位置を検出する位置検出部材を有し、

前記位置検出部材が、所定の分割線において複数の部材に分割可能であり、

前記所定の分割線において前記複数の部材の線材を接続 する接続手段が設けられていることを特徴とする競争ゲ ーム装置。

【請求項2】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った所定の 位置に設けられた音発生手段と、

前記音発生手段の設置位置と前記走行体の位置に基づいて、前記走行体の走行音を前記音発生手段から発生する 音発生制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム 装置。

【請求項3】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った所定の 位置に複数の光信号発生手段が設けられ、

前記複数の光信号発生手段から前記走行体に光信号を送信することを特徴とする競争ゲーム装置。

【請求項4】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記走行体は、光信号を出力する光信号出力手段を有 1

前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った所定の 位置に光信号受信手段が設けられ、

前記走行体の前記光信号出力手段から光信号を前記光信号受信手段により受信することを特徴とする競争ゲーム 装置。

【請求項5】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記フィールド下面又は側方から光を出力する発光手段が設けられ、

前記フィールド上の前記走行体の走行に応じて前記発光 手段から光を出力することを特徴とする競争ゲーム装 置。

【請求項6】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

プレイヤにゲーム情報を表示するゲーム画面を有し、 前記プレイヤによる前記ゲーム画面への押圧により、前 記ゲーム画面上に押圧軌跡に沿った痕跡が前記ゲーム情 報に重畳して表示されることを特徴とする競争ゲーム装 置

【請求項7】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

プレイヤにゲーム情報を表示するゲーム画面と、

連続して行われる複数のレース情報を格納する格納手段 とを有し、

前記格納手段に格納された複数のレース情報からプレイヤにより選択されたレース情報を前記ゲーム画面に表示することを特徴とする競争ゲーム装置。

【請求項8】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

複数の走行体をスタート位置に整列させる出走ゲートを 有し、

10 レースのスタート時に前記走行体の各ゲートが開門することを特徴とする競争ゲーム装置。

【請求項9】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記走行体は、前記走行体を走行するために用いられる モータと、前記モータの状態を診断する診断手段と、前 記診断手段による診断結果を光信号として出力する光信 号出力手段とを有し、

前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った所定の 位置に光信号受信手段が設けられ、

20 前記走行体の前記光信号出力手段からの光信号を前記光信号受信手段により受信することを特徴とする競争ゲーム装置。

【請求項10】 フィールド上を走行体が走行して競争 する競争ゲーム装置において、

前記走行体は、前記走行体を走行するモータと、前記走 行体が前進又は後退するように前記モータを駆動制御す る駆動制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム 装置。

【請求項11】 フィールド上を走行体が走行して競争 30 する競争ゲーム装置において、

前記走行体は、前記走行体を走行するモータと、前記モータをPMW制御する駆動制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム装置。

【請求項12】 フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、

前記フィールド上方から前記フィールド上に光を照射する光照射手段と、

前記走行体の走行状態に応じて前記光照射手段から照射 する光を制御する光照射制御手段とを有することを特徴 40 とする競争ゲーム装置。

【請求項13】 請求項12記載の競争ゲーム装置において、

前記光照射手段は、前記走行体をスポット状に照射し、 前記光照射制御手段は、前記走行体の走行を追跡するように前記光照射手段の照射方向を制御することを特徴と する競争ゲーム装置。

【請求項14】 複数のプレイヤが参加してゲームを行うゲーム装置において、

複数のプレイヤが操作する複数の操作ユニットと、

50 前記複数の操作ユニットに電力を供給する電源ユニット

3

とを有し、

前記各操作ユニットは、

前記電源ユニットからの電源をオンオフする電源スイッ チと、

ドアの開閉に連動するドアスイッチと、

前記ドアスイッチの状態に基づいて電源遮断処理を行う 手段とを有することを特徴とするゲーム装置。

【請求項15】 プレイヤが参加してゲームを行うゲー ム装置において、

プレイヤが操作する操作ユニットを有し、

前記操作ユニットは、

メダルを払い出すメダル払い出し口と、

前記メダル払い出し口に設けられ、メダルを収納するメ ダル収納容器を載置する載置台とを有することを特徴と するゲーム装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、競馬、競艇、自動 車レース、オートレース等を模型化し、トラックを走行 する模型の馬や自動車等の走行体の着順を予想して遊ぶ 20 競争ゲーム装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来から、競馬、競艇、自動車レース、 オートレース等を模型化した競争ゲーム装置として数多 くの種類のものがある。古くからある競争ゲーム装置 は、環状のコース上に模型の馬や自動車等の走行体を走 らせて、到着順位を競ったり、到着順位を予想するもの である。しかしながら、この競争ゲームでは、走行体を あくまで決められた環状のトラック上しか走らせること ができず、臨場感に薄れ、興味も半減じたものとならざ 30 るを得なかった。

【0003】そこで、本物の競馬らしさに近づけるため に、固定したトラックではなくフィールド上の自由なコ ースを走って競争することができる画期的な競争ゲーム 装置が本願出願人により出願されている(特開平1-9 4884号公報)。この競争ゲーム装置によれば、模型 の馬等の走行体がフィールド上の自由なコースを走るこ とができるので、実際の競馬のようなレース展開が可能 である。したがって、臨場感にあふれた競争ゲーム装置 を実現することができ、遊技者から広範な支持を獲得し 40 ている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】本願出願人は、上述し た競争ゲーム装置に更に改良を加え、一度に競争できる 走行体の数を増やすと共に、実際の競馬や競艇等のよう に多彩なレースの組合せを可能とし、着順を予想する面 白さやレース展開の面白さを更に追求した新規な競争ゲ 一ム装置を創り出すことを目指した。

【0005】本発明の目的は、一度に競争できる走行体

とにある。本発明の他の目的は、レース展開の面白さを 更に追求した競争ゲーム装置を提供することにある。本 発明の更に他の目的は、レース時の照明を工夫して更に 迫力あるレースを実現した競争ゲーム装置を提供するこ とにある。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的は、フィールド 上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置におい て、前記走行体が走行する前記フィールドに設けられ、

10 前記走行体の位置を検出する位置検出部材を有し、前記 位置検出部材が、所定の分割線において複数の部材に分 割可能であり、前記所定の分割線において前記複数の部 材の線材を接続する接続手段が設けられていることを特 徴とする競争ゲーム装置によって達成される。

【0007】上記目的は、フィールド上を走行体が走行 して競争する競争ゲーム装置において、前記フィールド 上の前記走行体の走行路に沿った所定の位置に設けられ た音発生手段と、前記音発生手段の設置位置と前記走行 体の位置に基づいて、前記走行体の走行音を前記音発生 手段から発生する音発生制御手段とを有することを特徴 とする競争ゲーム装置によって達成される。

【0008】上記目的は、フィールド上を走行体が走行 して競争する競争ゲーム装置において、前記フィールド 上の前記走行体の走行路に沿った所定の位置に複数の光 信号発生手段が設けられ、前記複数の光信号発生手段か ら前記走行体に光信号を送信することを特徴とする競争 ゲーム装置によって達成される。上記目的は、フィール ド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置におい て、前記走行体は、光信号を出力する光信号出力手段を 有し、前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った 所定の位置に光信号受信手段が設けられ、前記走行体の 前記光信号出力手段から光信号を前記光信号受信手段に より受信することを特徴とする競争ゲーム装置によって 達成される。

【0009】上記目的は、フィールド上を走行体が走行 して競争する競争ゲーム装置において、前記フィールド 上面から光を出力する発光手段が設けられ、前記フィー ルド上の前記走行体の走行に応じて前記発光手段から光 を出力することを特徴とする競争ゲーム装置によって達 成される。上記目的は、フィールド上を走行体が走行し て競争する競争ゲーム装置において、プレイヤにゲーム 情報を表示するゲーム画面を有し、前記プレイヤによる 前記ゲーム画面への押圧により、前記ゲーム画面上に押 圧軌跡に沿った痕跡が前記ゲーム情報に重畳して表示さ れることを特徴とする競争ゲーム装置によって達成され る。

【0010】上記目的は、フィールド上を走行体が走行 して競争する競争ゲーム装置において、プレイヤにゲー ム情報を表示するゲーム画面と、連続して行われる複数 の数を増やすことができる競争ゲーム装置を提供するこ 50 のレース情報を格納する格納手段とを有し、前記格納手

段に格納された複数のレース情報からプレイヤにより選択されたレース情報を前記ゲーム画面に表示することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。

【0011】上記目的は、フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、複数の走行体をスタート位置に整列させる出走ゲートを有し、レースのスタート時に前記走行体の各ゲートが開門することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。上記目的は、フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、前記走行体は、前記走行体を走行するために用いられるモータと、前記モータの状態を診断する診断手段と、前記診断手段による診断結果を光信号として出力する光信号出力手段とを有し、前記フィールド上の前記走行体の走行路に沿った所定の位置に光信号受信手段が設けられ、前記走行体の前記光信号出力手段からの光信号を前記光信号受信手段により受信することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。

【0012】上記目的は、フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、前記走行体は、前記走行体を走行するモータと、前記走行体が前進又は 20 後退するように前記モータを駆動制御する駆動制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。上記目的は、フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、前記走行体は、前記走行体を走行するモータと、前記モータをPMW制御する駆動制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。

【0013】上記目的は、フィールド上を走行体が走行して競争する競争ゲーム装置において、前記フィールド上方から前記フィールド上に光を照射する光照射手段と、前記走行体の走行状態に応じて前記光照射手段から照射する光を制御する光照射制御手段とを有することを特徴とする競争ゲーム装置によって達成される。上述した競争ゲーム装置において、前記光照射手段は、前記走行体をスポット状に照射し、前記光照射制御手段は、前記走行体の走行を追跡するように前記光照射手段の照射方向を制御するようにしてもよい。

【0014】上記目的は、複数のプレイヤが参加してゲームを行うゲーム装置において、複数のプレイヤが操作する複数の操作ユニットと、前記複数の操作ユニットに 40電力を供給する電源ユニットとを有し、前記各操作ユニットは、前記電源ユニットからの電源をオンオフする電源スイッチと、ドアの開閉に連動するドアスイッチと、前記ドアスイッチの状態に基づいて電源遮断処理を行う手段とを有することを特徴とするゲーム装置によって達成される。

【0015】上記目的は、プレイヤが参加してゲームを行うゲーム装置において、プレイヤが操作する操作ユニットを有し、前記操作ユニットは、メダルを払い出すメダル払い出し口に設けられ、

メダルを収納するメダル収納容器を載置する載置台とを 有することを特徴とするゲーム装置によって達成される。

6

[0016]

#### 【発明の実施の形態】

[第1実施形態]本発明の第1実施形態による競馬ゲーム装置について図1乃至図25を用いて説明する。

(競馬ゲーム装置全体の外観)競馬ゲーム装置全体の外観を図1に示す。

【0017】競馬ゲーム装置10の中央には、競馬用の環状のトラック12が設けられている。トラック12上を12頭の模型馬14が走行する。トラック12内にはゲート18が設けられ、レースのスタート時にトラック12のスタート位置に進出する。トラック12の周囲の三方には12席のサテライト22が設けられている。トラック12の長辺の両側には5席のサテライト22が設けられ、トラック12の短辺の一方の側には2席のサテライト22が設けられている。

【0018】トラック12の短辺の他方の側には、レー スの状況等の画像を写し出す大型プロジェクタ24が設けられている。大型プロジェクタ24の両側には実況放送やファンファーレ、BGM等のためのスピーカ26が設けられている。また、トラック12の短辺の一方の側には支柱28が設けられ、支柱28内にはスピーカ27が設けられている。

【0019】(競馬ゲーム装置全体の構成)競馬ゲーム装置全体の構成を図2のブロック図に示す。主ネットワークCPU30は、競馬ゲーム装置全体を制御する。登録馬の管理、レース番組の決定、出走馬の決定、オッズの決定、レース予想、プレイヤのベット管理、1着馬2着馬の抽選、配当決定、払い戻し処理、登録馬データの更新等の競馬ゲームの主要な制御を行う。

【0020】ゲーム制御CPU32は、レースを実行するための基本的な制御を行う。レース展開の決定、ゲート機構の制御、ゴールLEDの制御、フィールド内照明の制御等のレースの主要な制御を行う。キャリア制御CPU34は、模型馬の動きを制御する。模型馬の位置の検出、模型馬に対する指示等の模型馬に対する主要な制御を行う。

- 0 【0021】主ネットワークCPU30には実況放送出力部36が接続されている。実況放送出力部36は、大型プロジェクタ24の両側に設けられたスピーカ26と支柱28に設けられたスピーカ27からレースの実況放送やファンファーレ、BGM、確定放送等を出力する。主ネットワークCPU30には馬足音発生部38が接続されている。馬足音発生部38は、各サテライト22に設けられたドームスピーカから模型馬の走行状態に応じた馬の足音を出力し、レースの臨場感を演出する。馬足音発生部38の詳細については後述する。
- 50 【0022】キャリア制御CPU34には、キャリアの

20

位置を検出するための位置検出部40が接続されてい る。模型馬を動かすキャリアから出力される発振信号に より模型馬の位置を正確に検出する。12頭の模型馬が 走行するので大型のトラック12が必要となる。 本実施 形態ではトラック12を構成する部品を3つに分割して 搬入設置できるようにしている。位置検出部40の詳細 については後述する。

【0023】キャリア制御CPU34には、キャリアへ の指示信号を出力するための赤外線出力部42が接続さ れている。赤外線出力部42から赤外線信号を発してキ 10 ャリアに対して各種の指示信号を出力する。トラック1 2内の全てのキャリアが赤外線信号を受光できるよう に、トラック12内に多数の赤外線出力部42を配置し ている。赤外線出力部42の詳細については後述する。 【0024】キャリア制御CPU34には、キャリアか らの赤外線信号を受光するための赤外線受光部44が接 続されている。本実施形態のキャリアはCPUを搭載し ているので、例えば、キャリアの動力用モータの状態を キャリア内のCPUにより診断することが可能である。 キャリアはその診断結果を赤外線信号として出力する。 【0025】赤外線受光部44は、赤外線出力部42と 同様にトラック12内に多数個配置してもよいが、本実 施形態ではスタート地点の近傍に配置するようにしてい る。キャリアがスタート地点に集合した際に、キャリア に対して診断結果を出力する指示信号を出力し、キャリ アから診断結果を赤外線信号として出力させる。赤外線 受光部44は、キャリアから出力された赤外線信号を受 光する。

【0026】主ネットワークCPU30には、アークネ ットHUB46が接続されている。アークネットHUB 30 46には、12台のサテライト22が接続されている。 サテライト22内にはサテライトBD、17インチモニ タ、タッチパネル、投票SW、ホッパランプ等が設けら れている。サテライト22の構成の詳細については後述 する。

【0027】主ネットワークCPU30には、アークネ ットHUB48が接続されている。アークネットHUB 48には、プロジェクタドライバ50を介して大型プロ ジェクタ24が接続されている。 プロジェクタドライバ 50は大型プロジェクタ24を駆動する。大型プロジェ 40 クタ24は、レースの模様や、レースの告知、レースの 結果、レース中継、タイトル等の映像を表示する。

【0028】アークネットHUB48には、ドットマト リクス制御部52を介してゲートドットマトリクス54 が接続されている。ゲートドットマトリクス54は、後 述する出走ゲートの上部に設けられ、16×32ドット のマトリクスLEDを4枚横方向に並べて構成されてい る。ドットマトリクス制御部52はゲートドットマトリ クス54の表示を制御する。ゲートドットマトリクス5 4は、出走する馬番やレース種別、馬の名前、馬場状

態、レース中の上位(例えば5位まで)の馬の映像等を 表示する。

【0029】主ネットワークCPU30には、光る芝制 御部56、光る芝ドライバ58を介して光る芝60が接 続されている。光る芝60として、トラック12の下に 発光体を埋め込む。模型馬が走行する際に、この発光体 を光らせてスピード感をだす。光る芝制御部56は光る 芝60の発光を制御し、光る芝ドライバ58は光る芝6 0を駆動する。光る芝60の詳細については後述する。 【0030】ゲーム制御CPU32には、ゴールドライ バ62を介してゴールLED・フラッシュ64が接続さ れ、ランプドライバ66を介してフィールド照明ランプ 68が接続されている。ゴールドライバ62はゴールL ED・フラッシュ64を駆動する。ランプドライバ66 はフィールド照明ランプ68を駆動する。ゴールLED ・フラッシュ64は、トラック12のゴール位置に設け られ、模型馬がゴールしたときに点滅したりフラッシュ したりしてレースを演出する。フィールド照明ランプ6 8は、支柱28に設けられ、常時トラック12を照明し ている。

【0031】ゲート制御CPU32には、DCモータド ライバ70を介してゲート機構部72内のモータやセン サが接続されている。ゲート機構部72には、ゲートを 上下動する上下動作モータ、ゲートを回転する首振り動 作モータ、ゲートを開閉するゲート開閉モータ、ゲート の限界位置や所定位置を検出するリミット・位置検出セ ンサが設けられている。ゲート機構部72の詳細につい ては後述する。

【0032】主ネットワークCPU30には、競馬ゲー ム装置10を保守するための各種装置が接続されてい る。主ネットワークCPU30には10インチモニタ8 Oが接続されている。10インチモニタ80には保守作 業に必要なテストSW等が設けられている。10インチ モニタ80に、競馬ゲーム装置10の各部の状態を表示 したり、メータデータ表示したり、トラブル表示したり

【0033】主ネットワークCPU30には機構制御部 82が接続されている。機構制御部82にはACモータ ドライバ84を介してリフタ機構部86が接続されると 共に、リフタ動作SW88及びリフタ動作表示LCD9 0が接続されている。リフタ機構部86には、中央のコ ース全体を上下動する上下動作モータと、上下方向の限 界位置を検出するためのUP/DOWNリミットSWと が設けられている。

【0034】リフタ動作SW88を操作すると、リフタ 機構部86によりコース全体が上下動する。コース全体 が上方に持ち上げられると、トラック12下のキャリア を直接保守することができる。リフタ動作の状態はリフ タ動作表示LCD90により表示される。 危険防止のた 50 めにコース全体を上下動する場合にはブザーを鳴らして

ゆっくり動かすようにしている。ただし、コース全体を下方向に動かす場合には指を挟む等の事故の危険があるのでゆっくり動かすが、コース全体を上方向に動かす場合には危険が少ないので比較的早く動かして保守のための時間短縮を図っている。また、UP/DOWNリミットSWにより誤動作による危険を防止している。

【0035】(馬足音発生部)競馬ゲーム装置10の馬足音発生部38の構成を図3に示す。本実施形態の馬足音発生部38は、実際のレースのように目の前を馬が通り過ぎていく足音を忠実に再現するものである。従来の10競馬ゲーム装置において、馬の走行音をあらわすために複数のスピーカから単に馬足音を発するのではなく、複数のスピーカの音量を調整してあたかも馬が周回しているような演出をしていた。しかしながら、複数のスピーカの音量を調整するだけであるのでレース展開に応じた効果音に変化を付けることができなかった。例えば、全ての馬がひとつの集団として走行するレース展開でも、少数の馬が先頭集団を形成し残りの馬が後続集団を形成するレース展開でも、多数の馬が先頭集団を形成し1頭又は少数の馬が最後尾集団を形成するレース展開でも、20常に同じ効果音を発するようにしていた。

【0036】本実施形態の馬足音発生部38は、レース展開に応じた効果音の発生を可能にするものである。競馬ゲーム装置10のトラック12の周回上に12個のドームスピーカSP1~SP12が配置されている。具体的には、12個のドームスピーカSP1~SP12は12台のサテライト22にそれぞれ設けられている。各プレイヤはサテライト22から馬足音を聞くことができる

【0037】12個のスピーカSP1~SP12には、それぞれ音源1~音源12とAMP1~AMP12とが設けられている。音源1~音源12は、音源コントローラ100によって制御される。音源コントローラ100はゲーム制御CPU32に接続されている。12個の音源1~音源12には、それぞれ出走する馬の頭数だけのチャンネルが割当てられる。本実施形態では最大12頭の馬が出走するので、図4に示すように、12個の音源1~音源12にそれぞれ12チャンネルが割当てられる。出走する馬によって音源1~音源12の音質を変えてもよい。

【0038】ゲームが開始すると、ゲーム制御CPU32から音源コントローラ100に各種イベント信号が送られる。音源コントローラ100は、各種イベント信号に応じてBGM、歓声、各種アナウンス等を音源1~音源12に均等に発し、12個のスピーカSP1~SP12から音が発せられる。レースが開始すると、ゲーム制御CPU32から走行する馬の現在位置、馬番号が音源コントローラ100は、馬の現在位置に基づいて各スピーカSP1~SP12の各チャンネルの音量を決定する。

10

【0039】例えば、1番~6番の6頭の馬が出走し、 1番、2番、3番、6番、5番、4番の順番で、図3に 示すようなレースをしているとすると、図4に示すよう に各チャンネルの音量が決定される。なお、競馬ゲーム 装置としては、予め定めたレース展開に基づいてレース を行うので、レース展開に応じて馬足音を発生すること も可能であるが、本実施形態では、模型馬の現在の位置 を検出し、その位置に基づいて馬足音を発するようにし ている。これにより、何かの事故により特定の模型馬が 遅れたり、止まったりしたとしても、その現状に適した 馬足音を発することができる。

【0040】図4に示すように、ピーカSP1は、通り 過ぎていった6番の馬の足音と、近づいてくる遠くの5 番の馬の足音とを出力する。スピーカSP2は、通り過 ぎていった2番、3番の馬の足音と、目の前を通る6番 の馬の足音とを出力する。スピーカSP3は、通り過ぎ ていった1番の馬の足音と、目の前を通る2番、3番の 馬の足音と、迫ってくる6番の馬の足音とを出力する。 スピーカSP4は、目の前を通る1番の馬の足音と、迫 ってくる2番、3番の馬の足音とを出力する。スピーカ SP5は、近づいてくる1番の馬の足音を出力する。ス ピーカSP6、SP7からは馬の足音は出力されない。 スピーカSP8は、通り過ぎていった4番の馬の足音を 出力する。スピーカSP9は、目の前を通る4番の馬の 足音と、通り過ぎていった5番の馬の足音とを出力す る。スピーカSP10は、目の前を通る5番の馬の足音 と、迫ってくる4番の馬の足音とを出力する。スピーカ SP11は、近づいてくる5番の馬の足音と、近づいて くる遠くの4番の馬の足音とを出力する。スピーカSP 12は、通り過ぎていった遠くの6番の馬の足音と、近 づいてくる遠くの5番の馬の足音とを出力する。

【0041】なお、図4は各スピーカにおける各チャンネルの音量をあらわしたものであるが、全体の音量を底上げして、空欄のチャンネルでもある程度の音を出力するようにしている。このように、本実施形態の馬足音発生部によれば、出走馬数やレース展開に応じて馬の足音を忠実に再現することができ、音像の移動感、遠近感等が飛躍的に向上し、臨場感ある効果音を再現することができる。

40 【0042】(位置検出部)位置検出部40の構成を図 5及び図6に示す。本実施形態の位置検出部40は、多 数の模型馬を一度に競争することができる大型のトラックを実現するものである。本実施形態の競馬ゲーム装置では、図6に示すように、トラック12上の模型馬110をトラック12下を走行するキャリア112により動かす。図5に示すように、キャリア112の位置を検出するために、X方向の位置を検出するX方向位置検出板114と、Y方向の位置を検出するY方向位置検出板116とが設けられている。キャリア112の発振コイル から出力される発振信号を、X方向位置検出板114と

Y方向位置検出板116とで検出することにより、キャリア112の位置、すなわち模型馬110の位置を正確 に検出する。

【0043】トラック12が大型であるので、1枚の位置検出板で形成することが困難である。このため、本実施形態では位置検出板を3つに分割して、運搬、搬入、設置を可能にしている。図5に示すように、X方向位置検出板114は、縦方向に3つの位置検出板114A、114B、114Cに分割され、互いにコネクタ118により接続されている。位置検出板114AがアナログSW120を介してキャリア制御CPU34と接続されている。

【0044】一方、Y方向位置検出板116も、縦方向に3つの位置検出板116A、116B、116Cに分割され、コネクタ122により接続されている。位置検出板116A、116B、116CがアナログSW124を介して、キャリア制御CPU34と接続されている。X方向位置検出板114は、左右方向に延在する検出コイルにより形成されているので、分割線の位置で検出コイルが分断される。したがって、縦方向の分割線の位置で検出コイルが分断される。したがって、縦方向の分割線の20位置で検出領域に隙間が生じることなくコネクタ118により多数の検出コイルを接続する必要がある。しかも、組立、解体のためにはコネクタ118を容易に着脱できる必要がある。

【0046】組立時には、図6に示すように、分割された位置検出板114A、114B、114Cの各接続用電極140から接続されたコネクタ118が接続されて、左右方向に延在する検出コイル134が形成される。解体時には、コネクタ118を取り外すだけで位置検出板114A、114B、114Cを簡単に分離する 40ことができる。

【0047】Y方向位置検出板116は、上下方向に延在する検出コイルにより形成されているので、分割線により検出コイルが分断されることがない。したがって、分割された位置検出板116A、116B、116Cの検出コイルを端部に設けたコネクタ120により接続すればよい。また、本実施形態では、X方向位置検出板114とY方向位置検出板116における検出コイルのピッチを5mmから10mmに大きくして、位置検出板114、116全体の検出時間を短縮している。

12

【0048】このように、本実施形態の位置検出部によれば、1枚の位置検出板で形成することが困難な大型のトラックであっても、位置検出板を分割し、容易に組立、解体することができるようにすることにより、多数の模型馬が一度に競争できる大型のトラックを実現できる

(赤外線出力部)赤外線出力部42の構成を図7及び図8に示す。

【0049】本実施形態では、赤外線出力部42から赤外線信号を発してキャリア112に対して各種の指示信号を出力している。キャリア112は、模型馬110が走行するトラック12に対応した走行トラック150上を走行する。キャリア112が走行トラック150上のどこに位置していても確実に赤外線による指示信号を伝達する必要がある。

【0050】このため、図7に示すように、走行トラック150の内周側には走行トラック150に向けて多数の赤外線発光ユニット152が設けられ、同様に、走行トラック150の外周側にも走行トラック150に向けて多数の赤外線発光ユニット152が設けられている。これら赤外線発光ユニット152から赤外線信号が出力される。

【0051】赤外線ユニット152は、図8に示すように、保持台154上に複数個の赤外線発光素子156が設けられている。キャリア112の前後には赤外線受光素子113が設けられており、赤外線ユニット152から出力された赤外線信号を受光する。このように、本実施形態の赤外線出力部によれば、キャリアが走行トラック上のどこに位置していても確実に赤外線による指示信号を伝達することができる。

【0052】(光る芝)光る芝60の構成を図9及び図10を用いて説明する。競馬ゲーム装置として魅力あるものにするには、迫力あるレースを演出することが求められる。このために、レース中に映像を流したり、BGMを流したり、上述した馬足音を流したりしている。本実施形態では、更に、模型馬110が走るトラック12内に発光体を埋め込み、この発光体を光らせることにより、更に迫力あるレースを実現するものである。

【0053】光る芝60として、図9に示すように、トラック12下に多数の発光体160を敷き詰めている。発光体160は、平面発光する発光素子から構成され、例えば、EL素子や、面発光LED素子を多数敷き詰める。発光体160を制御するために、所定数の発光体160毎に光る芝制御部56が設けられている。図10に示すように、トラック12の最上面には、芝162が設けられている。芝162の下面には発光体160が設けられている。発光体160の下面にはカーボン板164、電極板166が設けられている。芝162は、常時は芝の緑色を示しているが、発光時には発光体160の50光が透過するように、例えば、緑色の半透明な材料によ

り形成されている。なお、図10の断面図ではトラック 12の部分を特に厚く記載している。

【0054】光る芝制御部56は、主ネットワークCP U30に接続され、模型馬110が走行する際に、走行 方向と反対方向に流れるようなパターンで光る芝60の 発光体160を光らせる。レースが開始するまでは、レ ース開始前のベット時間を演出するパターンで光る芝6 0を光らせる。例えば、トラック12全体を縞模様とし て縞模様が流れるようにしたり、トラック12に文字が 浮かび上がるようにしてレース内容を知らせるようにし(10) たり、トラブル時に光らせて内容を表示したり、投票締 め切りのカウントダウンを表示したりする。

【0055】レースが開始されると、位置検出部40に より検出された模型馬110の位置に基づいたパターン で光る芝60を光らせる。例えば、各模型馬110の近 傍を走行方向と反対方向に流れるように光らせたり、ス ピードの増減によりパターンを伸縮してスピード感を出 したりする。レースが終了すると、レース結果の興奮を 演出するパターンで光る芝60を光らせる。例えば、ト ラック12全体を縞模様として縞模様が流れるようにし 20 たり、トラック12に文字が浮かび上がるようにしてレ ース結果を知らせるようにしたり、確定結果表示したり する。

【0056】このように、本実施形態の光る芝によれ ば、映像や、BGMや馬足音等の音声に加えて、模型馬 が走るトラックを光らせることにより、更に迫力あるレ ースを実現することができる。

(サテライト(その1))サテライト22の構成を図1 1乃至図13を用いて説明する。

【0057】図11はサテライト22を上方から見た図 30 である。サテライト22の上部中央には馬足音を出力す るドームスピーカ170が設けられている。ドームスピ ーカ170からは前述したようにレースの迫力を高める ために馬足音が発せられる。ドームスピーカ170の下 部には17インチモニタ172が設けられている。17 インチモニタ172の表面には透明なタッチパネルが設 けられている。17インチモニタ172の左右にはサテ ライトスピーカ174、176が設けられている。

【0058】17インチモニタ172の右側のサテライ トスピーカ176の下部には、紙幣投入口178、メダ 40 ル投入口180が設けられている。メダル投入口180 の下部には、大量のメダルの投出、投入が可能な自動投 出入口182が設けられている。メダル投入口180と 自動投出入口182の間には、自動投入開始ボタン18 4とペイアウトボタン186が設けられている。

【0059】現金の使用が許可されている場合には、紙 幣投入口178を有効にして、ベットのために現金を用 いることができる。現金の使用が許可されていない場合 には、紙幣投入口178を無効にして、メダルのみを用

は、メダル投入口180からメダルを投入してもよい し、自動投出入口182にメダルを入れておき自動投入 開始ボタン184を押下して一度に多量のメダルを投入 するようにしてもよい。

14

【0060】予想が的中して配当を受け取る権利が発生 した場合には、獲得したメダル数は競馬ゲーム装置内部 に蓄積される。内部に蓄積したメダルを用いてベットを 行うことができる。ゲームが終了して、獲得したメダル を受け取りたい場合には、ペイアウトボタン186を押 下する。獲得したメダルが自動投出入口182に排出さ れる。プレイヤは自動投出入口182からメダルと受け 取ることができる。

【0061】図12は、17インチモニタ172に表示 するベット画面の一例である。画面上部にレース情報が 表示され、画面下部にベット指示ボタンが表示される。 プレイヤは、画面上部のレース情報を見てベット内容を 決定し、画面下部のベット指示ボタンを指で押してベッ トを行う。プレイヤによりベット指示ボタンが押される とサテライトスピーカ174、176から確認音が出力 される。

【0062】本物の競馬では、競馬新聞を見たり、パド ックで馬の状態を見たりして、自分の予想のメモを競馬 新聞に赤鉛筆で書くことが行われている。そこで、本実 施形態では、画面上部のレース情報の領域をプレイヤが 指でなぞると、タッチパネルにより位置を認識し、なぞ った軌跡の赤色の線が描けるようにしている。例えば、 図13に示すように、出走する馬に○×△?等の印を付 し、ベットする予定の内容、1-2、1-12、2-1 2等を画面上にメモすることができる。

【0063】なお、タッチパネルを利用したメモは、レ ース情報が表示されている間だけ可能とし、表示画像の 変更に伴ってメモも同時に消去される。このように、本 実施形態のサテライトによれば、モニタ画面上に任意の メモを描くことができ、本物の競馬のようにメモを書き ながら臨場感ある予想をすることができる。

【0064】(サテライト(その2))他の実施形態に よるサテライト22の構成を図14を用いて説明する。 上述した実施形態では、サテライト22の17インチモ ニタ172に、現在行われているレースの情報が表示さ れ、そのレースに対してベットする。また、レース中は ベットを行うことができず、次のレースまでベットする ことはできない。このため、プレイヤがベットすること が可能な時間は、レースの予告が行われてからレースが 開始するまでの短い時間しかない。十分な時間をとって じっくり予想を立てたり、友達と話し合いながら予想を 決めたりすることができない。

【0065】そこで、本実施形態では、サテライト制御 部190を設け、現在のレース情報だけでなく今後開催 されるレース情報を選択的にサテライト22で画像表示 いてゲームを行う。メダルを用いてゲームを行う場合に 50 する。サテライト制御部190には、例えば、4つのレ

ース情報メモリ192~198が設けられている。レー ス情報メモリ192には現在のレース情報が格納され、 レース情報メモリ194には次回のレース情報が格納さ れ、レース情報メモリ196には次々回のレース情報が 格納され、レース情報メモリ198には次々々回のレー ス情報が格納されている。

【0066】各サテライト22には、レース情報を表示 する17インチモニタ172と、レース情報を切り換え るための切換SW188が設けられている。プレイヤ は、サテライト22の切換SW188を操作することに 10 より、レース情報メモリ192~198に格納された複 数のレース情報から選択したレース情報を17インチモ ニタ172に画像表示する。プレイヤは、17インチモ ニタ172に表示されたレースについてベットを行う。 【0067】したがって、十分な時間をかけて予想を行 いたい場合には、レース情報メモリ198に格納された 次々々回のレース情報や、レース情報メモリ196に格 納された次々回のレース情報を読み出して17インチモ ニタ172に表示し、それについて予想してベットす る。少し余裕をもって予想を行いたい場合には、レース 20 情報メモリ194に格納された次回のレース情報を読み 出して17インチモニタ172に表示し、それについて 予想してベットする。現在のレースにベットして短時間 で配当を受け取りたい場合には、現在のレース情報を読 み出して17インチモニタ172に表示し、予想してベ ットする。

【0068】このように、本実施形態のサテライトによ れば、プレイヤが希望するレース情報を表示してベット することができるので、十分な時間をとってじっくり予 想を立てたり、友達と話し合いながら予想を決めたりす 30 ることができる。しかも、レース間の時間はこれまで通 りでよく特に長くする必要がないので、競馬ゲーム装置 の運営効率を低下させることがない。

【0069】(出走ゲート)出走ゲートの構成を図15 及び図16を用いて説明する。本実施形態の出走ゲート は、本物の競馬における出走ゲートのように、レースの スタート時にゲートが開くようになっている。図15に 示すように、出走ゲート200には、12頭の模型馬1 10が出走できるように、12個のゲート202が設け られている。12個のゲート202の上部には、出走す る馬番やレース種別、馬の名前等を表示するゲートドッ トマトリクス54が設けられている。ゲートドットマト リクス54は、16×32ドットのマトリクスLEDを 4枚横方向に並べて構成されている。

【0070】図16に示すように、各ゲート202には 2本のゲート枠204が設けられている。各ゲート枠2 04には上下のゲート扉206、208が設けられてい る。ゲート枠204の上端近傍には開門用の回転主軸2 10が設けられている。回転主軸210には、ゲート扉 16

主軸210が、図16の手前側に回転すると、開門棒2 12が上方のゲート扉206を押す。これにより、上下 のゲート扉206、208がゲート枠204を中心に回 転し、ゲート202が開門する。

【0071】図15に示すように、ゲート機構部72と して、出走ゲート200全体を上下動する上下動作モー タ211、出走ゲート200全体を回転する首振り動作 モータ213、ゲート202を開閉するゲート開閉モー タ214が設けられている。出走ゲート200は、常時 はトラック12内のパドック20内に位置している。レ ースが開始するときには、上下動作モータ211により 出走ゲート200全体が上方に持ち上げられ、続いて、 首振り動作モータ213により出走ゲート200全体が 所定のスタート位置まで回転し、続いて、上下動作モー タ211により出走ゲート200全体がトラック12上 に降下する。

【0072】出走する模型馬110は出走ゲート200 に向かっていき、決められた自分のゲート202に入り 停止する。なお、このとき、ゲート202直前で模型馬 110を後退させ、ゲート入りを拒むような演出を加え てもよい。12頭の模型馬110がゲート202に入る と、続いて、ゲート開閉モータ214により開閉用の回 転主軸210を手前側に回転し、開門棒212によりゲ ート扉206、208をゲート枠204を中心に回転 し、ゲート202を開門する。ゲート202が開門する と模型馬110は一斉に出走し、レースが開始する。

【0073】レースが開始すると、回転主軸210は元 に戻り、ゲート202を閉門した後、上下動作モータ2 11、首振り動作モータ213により、出走ゲート20 0は元のパドック20内に戻る。このように、本実施形 態の出走ゲートによれば、本物の競馬のように、レース のスタート時にゲートが開門し、リアルな競馬ゲームを 実現することができる。

【0074】 (模型馬の台車とキャリア) 模型馬の台車 とキャリアの構成を図17乃至図19を用いて説明す る。図17は模型馬の台車とキャリアの構造図、図18 (a) は模型馬の台車の底面図、図18(b)はキャリ アの平面図、図18(c)はキャリアの中央近傍の断面 図、図19はキャリアのブロック図である。

【0075】トラック12上を模型騎手を載せた模型馬 110が走行するが、模型馬110は、図17に示すよ うに、台車220上に支持される。台車220は、走行 方向を円滑に変えられる前後の車輪222、223と、 両側部に軸支された車輪224によりトラック12上に 走行可能に載置されている。台車220にはトラック1 2の上面から若干の間隔をもって 2個の回転磁石 22 6、228が前後方向に並べて設けられている。図18 (a) に示すように、回転磁石226、228は、ドー ナツ形状をしており、4個の磁石片が極性を逆にして円 206を押すための開門棒212が突出している。回転 50 周状に配列され、台車220に回転自在に枢支されてい

る。また、台車220の前方には、台車220の向きを 判別するための磁石229が設けられている。

【0076】図17に示すように、トラック12の下方 には空間を介して走行トラック150が設けられてい る。この走行トラック150上には、トラック12上の 模型馬110の台車220を牽引して走行させるための キャリア112が走行自在に配置されている。 キャリア 112は12頭の模型馬110毎に1台ずつ配置されて いる。

【0077】キャリア本体230は、前後の車輪23 2、233と、両側部に軸支された車輪234により走 行トラック150上に走行可能に載置されている。車輪 234はキャリア本体230の両側に1対設けられてお り、両側の車輪234にそれぞれ走行用モータ236が 連結されている。1対の走行用モータ236が同一速度 で回転駆動されるとキャリア本体230は直進し、異な った速度で駆動されるとキャリア本体230は左右に旋 回して走行方向を変えることができる。

【0078】なお、車輪234に共通の走行用モータ2 36を設け、前後の車輪232、233に走行方向を変 20 えるかじ取り用モータを設けてもよい。キャリア本体2 30の上部には、支持台238がスプリング240によ って上方へ付勢されて設けられている。支持台238の 上面には、前後の車輪242、243と、両側部に軸支 された車輪244とが設けられ、トラック12の下面を 走行する。このように、キャリア112は、下部に設け られた車輪232、233、234と、上部に設けられ た車輪242、243、244により、トラック12と 走行トラック150の間に挟まれ、両トラック12、1 50間の空間を常に直立姿勢を維持しながら自由に走行 30 することができる。

【0079】図18(b)に示すように、トラック12 上の台車220の回転磁石226、228に対応する位 置に、それぞれ回転磁石246、248がトラック12 の下面から若干の間隔をもって設けられている。これら 回転磁石246、248は台車220の回転磁石22 6、228と同様に構成されている。回転磁石226、 228は、磁石回転用モータ250、252により回転 される。磁石回転モータ250、252は、回転磁石2 26、228と一体的に形成された回転子(図示せず) と、フレキシブル基板上に平面的に形成されたモータコ イル (図示せず) とにより構成されている。

【0080】図18(b)に示すように、トラック12 上の台車220の磁石229に対応する位置にホール素 子254が設けられている。ホール素子254により台 車220の磁石229を検出することにより、台車22 0とキャリア112の向きが正しくなっているか確認す ることができる。キャリア112の支持台238には、 前方にブラシ256が設けられ、後方に集電子258が 設けられている。ブラシ256によりトラック12下面 50 第1駆動軸272と第2駆動軸274は互いに自由に回

18

の給電板(図示せず)を掃除し、集電子258により給 電板から電力を得て、キャリア112は給電される。

【0081】図17及び図18(c)に示すように、キ ャリア112のキャリア本体230には、前後に赤外線 受光部260が設けられ、赤外線受光部260により受 信される赤外線信号に応じてキャリア112が制御され る。図17に示すように、キャリア112のキャリア本 体230の後方には、赤外線発光部262が設けられ、 キャリア112の診断結果等を赤外線信号として出力す 10 る。

【0082】図17に示すように、キャリア112のキ ャリア本体230には、走行トラック150の上面から 若干の間隔をもって発振コイル264が設けられてい る。発振コイル264の発振信号からキャリア112の 位置を検出する。図19はキャリア112を制御するた めの制御系のブロック図である。キャリア112にはキ ャリアCPU266が設けられている。キャリアCPU 226には、前述した走行用モータ236、磁石回転用 モータ250、252、ホール素子254、赤外線受光 部260、赤外線発光部262、発振コイル264が接 続されている。

【0083】キャリアCPU266は、発振コイル26 4を制御して、所定の間隔で発振信号を発振コイル26 4から出力する。位置検出部40は発振信号からキャリ ア112の位置を検出する。キャリア112への制御信 号は、赤外線出力部42から出力された赤外線信号を赤 外線受光部260が受信することにより伝達される。キ ャリアCPU266は、赤外線信号に基づいて、走行用 モータ236、磁石回転用モータ250、252を駆動 制御する。

【0084】キャリアCPU266は、発振コイル26 4からの発振信号に基づいて、位置検出部40によりキ ャリア112の現在の位置を検出しながら、予め定めら れたコース上の走行するように走行用モータ236を制 御する。また、キャリアCPU266は、ホール素子2 54の出力信号から模型馬の台車220がキャリア11 2から位置ずれしていないかを常にチェックしている。 【0085】キャリアCPU266により、磁石回転用 モータ250、252は、赤外線出力部42からの赤外 線信号に基づいて、互いに独立に、また、走行用モータ 236の駆動とも独立に回転制御される。磁石回転用モ ータ250、252によりキャリア112の回転磁石2 46、248が回転すると、トラック12上の模型馬1 10の台車220の回転磁石226、228がそれぞれ 同期して回転する。

【0086】模型馬110は、台車220から伸びる支 柱部材270によって支えられている。支柱部材270 の中心部には第1駆動軸272が設けられ、第1駆動軸 272を包囲して第2駆動軸274が設けられている。

転することができる。台車220の前方にある回転磁石226が回転すると第1駆動軸272が回転し、台車220の後方にある回転磁石228が回転すると第2駆動軸274が回転する。第1駆動軸272が回転すると模型馬110の前脚及び後脚が揺動し、第2駆動軸274が回転すると模型馬110上の模型騎手の手足が揺動する。

【0087】キャリア112の回転磁石246、248が回転すると、台車220の回転磁石226、228がそれぞれ同期して回転する。したがって、キャリア11 102の回転磁石246の回転を制御することにより、模型馬110の前脚及び後脚の揺動を制御することができ、キャリア112の回転磁石246の回転を制御することにより、模型馬110上の模型騎手の手足の動きを制御することができる。

【0088】キャリア112の回転磁石246、248が回転しているか否かに関係なく、台車220は、回転磁石226、246間及び回転磁石228、248間の吸引力によりキャリア20により牽引され、キャリア20と同じ径路を走行する。台車220がキャリア112 20から外れると、キャリア112のキャリアCPU266は、ホール素子254からの出力により検出することができる。

【0089】本実施形態ではキャリア112にキャリアCPU266を搭載している。このことにより、従来は不可能であった次のような処理を行うことができる。まず、キャリア112にキャリアCPU266を搭載することにより、キャリア112自体の状態を自己診断することができる。例えば、キャリア112には、走行用モータ236、磁石回転用モータ250、252が搭載さるれているが、キャリアCPU266によりモータの動作状態を自己診断することができる。自己診断結果は、赤外線発光部262から赤外線信号として出力される。

【0090】本実施形態では赤外線受光部44をスタート地点の近傍に配置し、キャリア112がスタート地点に集合した際に、赤外線出力部42からキャリア112に対して診断結果を出力する指示信号を出力し、キャリアCPU266はモータの診断を行い、赤外線発光部262から診断結果を赤外線信号として出力する。赤外線受光部44は、キャリアから出力された赤外線信号を受40光して診断結果を得ることができる。

【0091】また、キャリア112にキャリアCPU266を搭載することにより、モータをPWM (Pulse Width Modulation)制御することができる。キャリアCPU266を用いて、走行用モータ236、磁石回転用モータ250、252をPWM制御する。PWM制御によりモータの回転数を制御することができ、微妙なキャリア112の動きや、微妙な模型馬110の動きを行うことができる。しかも、モータの消費電力を少なくすることができ、発熱量も少なくすることができる。

20

【0092】また、キャリア112にキャリアCPU266を搭載することにより、モータの回転方向を容易に制御することができる。キャリアCPU266により走行用モータ236の回転方向を逆転することにより、キャリア112を後退して模型馬110を後退させる。模型馬110の後退させることにより、例えば、ゲートに入るのを嫌う動作を演出したり、スタート時の発馬不調動作を演出したり、メインテナンス時に使用したりすることができる。

【0093】(模型馬と模型騎手)模型馬と模型騎手の構造の詳細について図20乃至図25を用いて説明する。模型馬110は、その胴体部分300を支柱部材270により台車220上に支持されている。支柱部材270は、図17に示すように、第1駆動軸272と第2駆動軸274とにより構成されている、第2駆動軸274は、台車220内に設けられた伝達機構(図示せず)により、回転磁石228が回転すると同じ方向に回転する。

【0094】図20及び図21を用いて模型馬110の構造について説明する。図20に示すように、模型馬110の胴体部分300には前脚302及び後脚304が揺動可能に設けられている。前脚302は、腿部分306、脚部分308、足部分310からなり、腿部分306がピボット軸312により胴体部分300に枢着されている。脚部分308にピボット軸316により枢着されている。腿部分306と足部分310は連杆318で連結されている。

【0095】後脚304は、腿部分320、脚部分32 2、足部分324からなり、腿部分320がピボット軸 326により胴体部分300に枢着され、腿部分320 と脚部分322がピボット軸328により枢着されている。 脚部分322と足部分324は一体化されている。 胴体部分300と脚部分322とは連杆330で連結されている。

【0096】前脚302及び後脚304は第1駆動軸272により前後に揺動する。第1駆動軸272は、胴体部分300内まで伸び、その上端にウオーム332が設けられている。ウオーム332はウオームホイール334と間軸の歯車336が歯車338と噛み合っている。歯車338の軸338は側方に延びでおり、その先端部に円板部材340が同心に固着されている。

【0097】図21に示すように、円板部材340の表面には偏心した位置に短円柱状の突軸342が設けられている。この突軸342に連結棒344の一端に設けられた円孔345が互いに回動可能に嵌合している。連結棒344は突軸342から後方に延び、その後端は、後脚304の腿部分320の上端部に枢着されている。し50 たがって、円板部材340が軸338aの軸線のまわり

に回転すると、連結棒344は上下に揺動しながら前後 に往復し、後脚304の腿部分320がピボット軸32 6のまわりに前後に揺動する。

【0098】円板部材340の裏面には周辺部に係合じ ン346が突設している。前脚302の腿部分306の 胴体部分300側には細長い溝穴306 aが形成されて いる。この溝穴306aに円板部材340の係合ピン3 46が係合している。腿部分320には、溝穴306a に係合した係合ピン346を押さえるピン押さえ板34 8が枢着されている。ピン押さえ板348のほぼ中央 は、腿部分320の端部とバネ349により連結され、 脚部分308の端部と連杆347により連結されてい

【0099】したがって、円板部材340が軸338a の軸線のまわりに回転すると、腿部分320が溝穴30 6aを介して係合ピン346により前後に揺動し、連杆 347により脚部分308と足部分310が更に前後に 揺動する。円板部材340の突軸342と係合ピン34 6との位置関係や、前脚302及び後脚304の連結し た位置関係は、実際の馬の脚の走行動作を模擬する揺動 20 運動を与えるように設定されている。

【0100】次に、図22乃至図25を用いて模型騎手 350の構造について説明する。図22乃至図25は、 図17及び図20の模型騎手350を反対側から見た図 に相当している。模型騎手350は第2駆動軸274に より駆動される。第2駆動軸274に設けられたウオー ム352がウオームホイール354と噛み合い、ウオー ムホイール354と同軸の駆動歯車356が中間歯車3 58を介して被駆動歯車360と噛み合っている。図2 3に示すように、被駆動歯車360は円板部材362と 30 一体の軸364に回転自在に枢着されている。円板部材 362は模型馬110の胴体部分300に回転自在に枢 支されている。円板部材362の被駆動歯車360と反 対側の面には、その周辺の直径上対向する位置に2つの ピン363a、363bが突設されている。

【0101】被駆動歯車360と円板部材362の間に は摩擦部片366が狭着され、被駆動歯車360は、軸 364に螺合するねじ368によりワッシャ370を介 して円板部材362側へ押しつけられている。したがっ て、被駆動歯車360の回転は摩擦部片366の摩擦力 40 により円板部材362に伝えられる。円板部材362側 の抵抗力が摩擦部片366の摩擦力よりも大きいときに は、被駆動歯車360は空転する。

【0102】模型騎手350の手372の基端部は、胴 部374の肩部分に枢軸376により揺動自在に枢支さ れている。枢軸376の外周部分において基端部にピン 377が突設されている。胴部374には枢軸376よ り下方の中間部分に枢軸378により下端が枢着された レバー部材380が設けられており、レバー部材380 の上端部にはピン377と係合する係合面382が設け 50 る凹所392に下方から係合し、レバー部材388は鞭

られている。

【0103】また、レバー部材380の中間部の枢軸3 76よりの位置に、ロッド部材384の上端が揺動可能 に係止されている。ロッド部材384は下方の円板部材 362の近傍に向かって延びている。ロッド部材384 の下端は、後脚304の腿部分320のピボット軸32 6と同心の枢軸386により後端を胴体部分300に枢 着されたレバー部材388の前端に枢動可能に係止され ている。

【0104】図24は、レバー部材380、ロッド部材 384、レバー部材388を、図22とは反対側からみ た分解斜視図である。図22及び図24から分かるよう に、レバー部材388の円板部材362側の面上には、 曲率半径の大きな円弧状をなす上向きのカム面390が 段状に形成されている。カム面390の下側には下向き の凹所392が形成されている。凹所392は曲率半径 の小さい円弧状である。

【0105】図22は、模型騎手350が鞭351を振 り上げたときの状態を示す。この状態では、手372は 自重により枢軸376のまわりに反時計方向に回転しよ うとする。この回転力がピン377と係合面382の係 合を通じてレバー部材388に伝えられ、更に、ロッド 部材384を通じてレバー部材380からレバー部材3 88に伝えられる。したがって、レバー部材388は枢 軸386のまわりに上方へ揺動するように付勢されてい る。しかし、レバー部材388の上方への揺動はカム面 390にピン363aが係合することによって阻止さ れ、手372は図示の上方位置に保持されている。

【0106】このとき、円板部材362は、矢印aで示 すように反時計方向に回転駆動されており、図示状態の 直後にピン363aはカム面390から外れる。する と、レバー部材388は自由に揺動できるようになるの で、手372は自重により枢軸386のまわりに下方へ 揺動して、鞭打ち動作を模擬する。これと同時に、レバ 一部材388は上方へ揺動するが、上方位置において今 度はピン363bが上方からカム面390に係合し、以 降、円板部材362の回転に伴ってレバー部材388を 下方へ押し下げていく。したがって、手372は枢軸3 86のまわりに上方へ揺動し、再び、図22に示す鞭を 振り上げた状態となる。

【0107】以降、同じ動作が繰り返される。すなわ ち、円板部材362を矢印a方向に連続して回転させる ことにより、手372は上下運動を繰り返し、鞭入れ動 作を模擬する。また、第2駆動軸274を逆転させれ ば、図25に示すように、模型騎手350を模型馬11 0上において立ち上がらせることができる。

【0108】この場合には、円板部材362は鞭入れ時 とは逆に矢印b方向に回転するので、いずれか一方のピ ン363a、363bがカム面390より下方に位置す

入れ動作のときよりも更に上方まで揺動する。その結果、ロッド部材384及びレバー部材380を介して枢軸386が大きく上方に突き上げられ、模型騎手350は図25に示すように起立する。

【0109】模型騎手350の胴部374と脚部374とはピボット394により互いに揺動自在に連結され、脚部374の下端は模型馬350の胴体部分300にピボット396により揺動自在に連結されている。図25の状態では、ピン363a、363bは曲率半径の小さい凹所392に嵌合しているので、レバー部材388を10押し上げながら更に矢印り方向に回動することはできない。すなわち、円板部材362の回転は阻止されるが、前述のように円板部材362と被駆動歯車360は摩擦部片366を介して係合しているので、両者間に滑りが生じ、被駆動歯車360は回転を続ける。したがって、模型騎手350は図示の起立姿勢を持続する。

【0110】第2駆動軸274の回転方向を変えて被駆動歯車360及び円板部材362を再び図25の矢印aの方向に回転すると、ピン363a、363bは凹所392から離脱して上方のカム面390と係合し、図22の状態に戻る。このように、本実施形態の模型馬及び模型騎手によれば、一方の回転磁石を回転することにより、模型馬が開脚、閉脚を繰り返して馬の走りを模擬するとともに、模型騎手が模型馬の開脚、閉脚運動に合わせて走行時における騎手の動作を模擬することができる。更に、他方の回転磁石を回転することにより模型騎手の鞭入れ動作やウイニングポーズを模擬することができる。

【0111】[第2実施形態] 本発明の第2実施形態による競馬ゲーム装置について図26乃至図33を用いて説明する。上述した第1実施形態による競馬ゲーム装置と同一又は類似の構成要素には同一の符号を付して説明を省略又は簡略にする。

(競馬ゲーム装置全体の外観)競馬ゲーム装置全体の外観を図26に示す。

【0112】競馬ゲーム装置10の中央には、競馬用の環状のトラック12が設けられている。トラック12上を6頭の模型馬14が走行する。トラック12内にはゲート(図示せず)が設けられ、レースのスタート時にトラック12のスタート位置に進出する。トラック12の40る。周囲には10席のサテライト22が設けられている。トラック12の長辺の両側にそれぞれ5席のサテライト22が設けられている。

【0113】トラック12の短辺の一方の側には、レースの状況等の画像を写し出す大型プロジェクタ24が設けられている。大型プロジェクタ24の両側には実況放送やファンファーレ、BGM等のためのスピーカ(図示せず)が設けられている。トラック12上方には、トラック12や模型馬14を照明するためのトラック照明部400はトラ 50

24

ック形状をしており、トラック12の4隅に立てられた支柱401により支えられている。

【0114】(競馬ゲーム装置全体の構成)競馬ゲーム装置全体の構成を図27のブロック図に示す。図2に示す第1実施形態における、光る芝60、光る芝ドライバ58、光る芝制御部56の代わりに、トラック12や模型馬14を照明するためトラック照明部400と、トラック照明部400を制御するトラック照明制御部402とが設けられている。その他の構成については第1実施形態と同様である。

【0115】トラック照明制御部402は主ネットワークCPU30に接続されている。トラック照明部400は、トラック12を照明して浮き上がらせる効果をだしたり、先頭を走る模型馬14を光で追跡して照明効果を演出する。

(トラック照明部(その1))競馬ゲーム装置10のトラック照明部400の構成を図28に示す。

【0116】本実施形態のトラック照明部400は、図28(a)に示すように、トラック12上方に設けられている。多数個のランプ404がトラック状に配列されている。各ランプ404は、その照明方向がトラック12の各部分を照明するように調整されている。多数個のランプ404を順番に点灯すると、トラック12上でスポットライトが周回する。

【0117】多数個のランプ404は、照明に使用する色のランプを適宜配列してもよい。例えば、図28 (b)に示すように、白色のランプ404a、赤色のランプ404b、青色のランプ404cの順番で配列する。多数個のランプ404を順番で点灯すると、トラック12上を照明スポットが色調を変えながら周回する。 競馬ゲームの進行に応じて照明すると、照明スポットが競馬ゲームの先頭馬を追跡する。

【0118】また、多数個のランプ404を、光の三原色である、赤色のランプ、緑色のランプ、青緑色のランプを一組として多数組設けてもよい。この場合、ランプ404の点灯制御は、光の三原色である3個のランプを一組として行われる。3個のランプの点灯を制御することにより、所望の色調で照明することができる。トラック照明部400による照明制御の一例について説明する。

【0119】レースが開始するまでは、プレイヤの参加を促すと共に、レース開始前のベット時間を演出するように照明する。例えば、芝色のトラック12を明るく照明したり、スポットライトがトラック12上で周回するように照明したりする。なお、トラック12を白色にして、トラック照明部400の照明により所望の色となるようにしてもよい。例えば、鮮やかな芝色や、ダートの茶色等、レースコンディションにより自由に色を変更することができる。

) 【0120】レースを開始するために、模型馬14がゲ

26 は、ウイニングランする模型馬14を追跡してスポット ライトを当てる。

ート近傍に集まると、トラック照明部400はゲート近 傍を集中的に照明する。レースが開始すると、トラック 照明制御部400は、位置検出部40により検出された 現在の先頭馬14の位置に対応したランプ404を点灯 して、先頭馬にスポットライトを当てる。

【0121】レースが終了すると、レース結果の興奮を 演出するように照明する。例えば、トラック12全体を フラッシュ状に照明したり、照明スポットがぐるぐる回 るように照明したりする。また、勝利した模型馬14が ウイニングランとしてトラック12上を一周する際に は、トラック照明部400は、ウイニングランする模型 馬14を追跡してスポットライトを当てる。

【0122】このように、本実施形態のトラック照明部 によれば、映像や、BGMや馬足音等の音声に加えて、 模型馬が走るトラック全体を光らせたり、走っている模 型馬にスポットを当てたりすることにより、更に迫力あ るレースを実現することができる。

(トラック照明部(その2))競馬ゲーム装置10のト ラック照明部400の他の具体例を図29に示す。

【0123】本具体例では、複数のファイバを束ねてト ラック照明アーム410を構成している。トラック照明 アーム410は、図29に示すように、コーナーからト ラック12上方に延びるように形成されている。トラッ ク照明アーム410の先端は、駆動装置(図示せず)に より自在に駆動され、照明方向を自在に変更する。トラ ック照明アーム410の他端にはランプ412が設けら れている。トラック照明アーム410とランプ412の 間には、円形のフィルタ414が設けられている。フィ ルタ414はモータ416により回転駆動する。ランプ 412の光はフィルタ414を介してトラック照明アー 30 ム410の他端に入射する。モータ416によりフィル タ414を回転することにより、トラック12上に照射 される照明光の強度や色調が変化する。

【0124】トラック照明部400における照明制御の 一例について説明する。レースが開始するまでは、プレ イヤの参加を促すと共に、レース開始前のベット時間を 演出するように照明する。例えば、トラック照明アーム 410の先端を旋回してスポットライトがトラック12 上で周回するように照明したりする。レースが開始する と、トラック照明制御部402は、位置検出部40によ り検出された現在の先頭馬14の位置に基づいてトラッ ク照明アーム410の先端を動かし、先頭馬にスポット ライトを当てる。

【0125】レースが終了すると、レース結果の興奮を 演出するように照明する。例えば、フィルタ414を回 転して色を変化しながら、トラック照明アーム410の 先端を旋回して、トラック12上で色を変化しながら、 照明スポットがぐるぐる回るように照明したりする。ま た、勝利した模型馬14がウイニングランとしてトラッ

【0126】このように、本具体例のトラック照明部に よれば、映像や、BGMや馬足音等の音声に加えて、走 っている模型馬にスポットを当てたりすることにより、

(トラック照明部(その3))競馬ゲーム装置10のト ラック照明部の更に他の具体例を図30に示す。

更に迫力あるレースを実現することができる。

【0127】本具体例では、トラック12の内周と外周 に、横方向から光が出射するファイバ420、424を 設けている。ファイバ420の端部には光源422が設 けられ、ファイバ424の端部には光源426が設けら れている。光源422、426の光はファイバ420、 424の側方から出射し、これによりトラック12が照 明される。トラック照明制御部402により光源42 2、426が制御される。光源422、426の強度や 色調が変化すると、トラック12の照明光の強度や色調 が変化する。

【0128】本具体例のトラック照明部によれば、映像 や、BGMや馬足音等の音声に加えて、競馬ゲームのレ ース進行に伴って、トラックの色調を自在に変化するこ とができ、迫力あるレースを実現することができる。な お、本具体例のトラック照明部は単独で用いてもよい が、上述したトラック照明部(その1)又はトラック照 明部(その2)と併せて用いると更に効果的である。

【0129】(サテライト)本実施形態による競争ゲー ム装置10のサテライト22について図31乃至図33 を用いて説明する。図31は競争ゲーム装置10のサテ ライト22の配置構成を示す図、図32はサテライト2 2の内部構成を示す図、図33はサテライト22の前面 パネルの構造を示す図である。

【0130】本実施形態の競争ゲーム装置10では、図 31に示すように、トラック12の短辺側の下部にメイ ンコントロールボード500が設けられている。メイン コントロールボード500には、図27に記載された制 御回路等が搭載されている。トラック12の長辺の両側 には5席のサテライト22が設けられている。トラック 12の長辺側の下部には、それぞれ5席のサテライト2 2用の直流電源502が設けられている。1台の直流電 源502から5台のサテライト22に直流電力が供給さ れている。図示しないが、直流電源502の近傍には、 各サテライト22用に交流コンセントが設けられてい る。

【0131】サテライト22の内部構成を図32に示 す。サテライトボード510は、サテライト22全体を 制御する制御回路等を搭載している回路ボードである。 サテライトボード510には、画像を表示するモニタラ 12と、モニタ512の表面に設けられ、プレイヤが指 示入力するためのタッチパネル514と、メダルを供給 ク12上を一周する際には、トラック照明アーム400 50 するメダルホッパー516と、音声を出力するスピーカ 518とが接続されている。

【0132】サテライト22は交流電力と直流電力を必要とする。交流電力は交流用コネクタ520から供給される。交流用コネクタ520は、交流用電源スイッチ522を介してモニタ512に接続されている。交流用コネクタ520は外部の交流コンセントに接続されている。直流電力は直流用コネクタ530から供給される。直流用コネクタ530は、直流用電源スイッチ532、サーキットプロテクタ534を介したサテライトボード510に接続されている。直流用コネクタ530は外部10の直流電源502に接続されている。

27

【0133】交流用電源スイッチ522及び直流用電源スイッチ532は、保守を行うサービスマンが操作するスイッチであって、サテライト22の筐体内のプレイヤが操作できない位置に設けられている。これら交流用電源スイッチ522と直流用電源スイッチ532は通常はオン状態になっており、競争ゲーム装置の主電源のスイッチをオンにすると、各サテライト22にも電力が供給される。モニタ512に交流電力が供給され、サテライトボード510に直流電力が供給される。

【0134】サテライト22の電源をオフにする場合、 交流電力については単に交流用電源スイッチ522をオ フにして問題ないが、直流電力についてはサテライトボ ード510において電源遮断時の処理、例えば、環境設 定の保存、データ待避等を行う必要があるため、直流用 電源スイッチ532をオフにして直流電力を直ちに遮断 することができない。

【0135】このため、本実施形態では、サテライトボ

ード510に、サテライト22のドア (図示せず)の開閉に連動したドアスイッチ536を設けている。交流用電源スイッチ532を操作するためにドアを開けなければならないから、交流用電源スイッチ522又は直流用電源スイッチ532がオフされる前には必ずドアスイッチ536がオフになる。【0136】本実施形態では、このことを利用し、ドアが開けられてドアスイッチ536がオフになると、サテライトボード510は電源遮断処理を行うようにしている。これにより、続いて、直流用電源スイッチ532をオフにしても問題がなく、再起動時には、電源遮断前の状態に戻すことができる。また、故障が起きた場合でも、その故障状態を的確に把握することができる。

【0137】なお、ドアスイッチ536を設ける代わりに、直流用電源スイッチ522を一定期間経過してから遮断されるような遅延スイッチにしてもよい。また、直流電源を供給する配線に大きなコンデンサを接続して、実質的に電源の遮断を遅延させるようにしてもよい。また、本実施形態のサテライト22には直流用電源スイッチ532とサテライトボード510の間にサーキットプロテクタ534を設けている。これは、直流電源502を共有しているため、他のサテライト22のトラブルに50

より過電流が流れてサテライトボード510が破壊するのを防止するためである。

【0138】サテライト22の前面パネル550の構造を図33に示す。サテライト22の前面パネル550には、メダル払い出し口551が設けられている。メダル払い出し口551上方にはメダルホッパー516の払い出し口554が設けられている。メダル払い出し口551下部には、メダルカップ556を載置するためのカップ受け552が設けられている。

【0139】プレイヤは自分のメダルカップ556をカ ップ受け552に置いておき、必要に応じてメダルカッ プ556からメダルを取りだして使用する。メダルホッ パー516から供給されたメダルは自動的にメダルカッ プ556に貯まり、メダル管理を容易に行うことができ る。このように、本実施形態では各サテライトに電源を 設けるのではなく、複数のサテライトにひとつの電源を 設けたので、設置スペースが小さくて済み、コストを節 約することができる。また、本実施形態によればドアス イッチを設け、ドアスイッチのオフにより電源遮断処理 20 を開始するようにしたので、電源遮断時の環境設定の保 存したり、データ待避等を行うことができ、再起動時に は、電源遮断前の状態に戻すことができる。更に、前面 パネルのメダル払い出し口にメダルカップ受けを設けた ので、ゲーム中において邪魔なメダルカップを置くこと ができ、しかも、払い出されたメダルを自動的に受け取 ることができる。

【0140】なお、本実施形態は競争ゲーム装置のサテライトを例として説明したが、競争ゲーム装置以外のゲーム装置、例えば、複数のプレイヤが参加してゲームを30 行うビンゴゲームやブラックジャックゲーム等を行うゲーム装置のサテライトに本発明を適用してもよい。

[変形実施形態]本発明は上記実施形態に限らず種々の変形が可能である。

【0141】例えば、上記実施形態では、本発明を競馬 ゲームに適用したが、競馬以外の競艇や、自動車レー ス、オートレース等の競争ゲームにも適用することが可 能である。また、複数のプレイヤが参加してゲームを行 うビンゴゲームやブラックジャックゲーム等を行うゲー ム装置にも適用することが可能である。

#### 40 [0142]

【発明の効果】以上の通り、本発明によれば、一度に競争できる走行体の数を増やすことができる競争ゲーム装置を実現し、また、レース展開の面白さを更に追求した競争ゲーム装置を実現することができる。

## 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1実施形態による競馬ゲーム装置全体の外観図である。

【図2】本発明の第1実施形態による競馬ゲーム装置全体の構成を示すブロック図である。

0 【図3】競馬ゲーム装置の馬足音発生部の構成を示す図

である。

【図4】 馬足音発生部の各スピーカにおける音源の音の 大きさの具体例を示す図である。

29

【図5】 競馬ゲーム装置の位置検出部の構成を示す図で

【図6】 競馬ゲーム装置の位置検出部を説明するための 断面図である。

【図7】競馬ゲーム装置の赤外線出力部の構成を示す図 である。

【図8】競馬ゲーム装置の赤外線出力部を説明するため 10 の断面図である。

【図9】 競馬ゲーム装置の光る芝の構成を示す図であ

【図10】競馬ゲーム装置の光る芝を説明するための断 面図である。

【図11】競馬ゲーム装置のサテライトを上方から見た 図である。

【図12】競馬ゲーム装置のサテライトで表示されるゲ -ム画面の一例を示す図である。

【図13】競馬ゲーム装置のサテライトで表示されるゲ 20 ピーカ 27…スピーカ 28…支柱 ーム画面の他の例を示す図である

【図14】競馬ゲーム装置のサテライトの構成を示すブ ロック図である。

【図15】競馬ゲーム装置の出走ゲートの構成を示す図 である。

【図16】競馬ゲーム装置の出走ゲートの動作を説明す る斜視図である。

【図17】競馬ゲーム装置の模型馬の台車とキャリアの 構造を示す断面図である。

【図18】 競馬ゲーム装置の模型馬の台車とキャリアの 30 構造を示す図であり、図18(a)は模型馬の台車の底 面図、図18(b)はキャリアの平面図、図18(c) はキャリアの中央近傍の断面図である。

【図19】競馬ゲーム装置のキャリアのブロック図であ

【図20】競馬ゲーム装置の模型馬の構造を示す図であ

【図21】模型馬の一部の機構を説明するための斜視図

【図22】競馬ゲーム装置の模型馬の構造であって、模 40 型騎手が鞭を振り上げたときの状態の構造を示す図であ

【図23】模型馬の一部の機構を説明するための斜視図

【図24】模型馬の一部の機構を説明するための斜視図 である。

【図25】競馬ゲーム装置の模型馬の構造であって、模 型騎手が立ち上がったときの状態の構造を示す図であ る。

全体の外観図である。

【図27】本発明の第2実施形態による競馬ゲーム装置 全体の構成を示すブロック図である。

30

【図28】 競馬ゲーム装置のトラック照明部の一具体例 の構成を示す図である。

【図29】競馬ゲーム装置のトラック照明部の他の具体 例の構成を示す図である。

【図30】競馬ゲーム装置のトラック照明部の更に他の 具体例の構成を示す図である。

【図31】競争ゲーム装置のサテライトの配置構成を示 す図である。

【図32】競争ゲーム装置のサテライトの内部構成を示 す図である。

【図33】競争ゲーム装置のサテライトの前面パネルの 構造を示す図である。

【符号の説明】

10…競馬ゲーム装置 12…トラック 14…模型馬 16…フィールド 18…ゲート 20…パドック 22…サテライト 24…大型プロジェクタ 26…ス

30…キネットワークCPU 32…ゲーム制御CPU 34…キャリア制御CPU 36…実況放送出力部 38…馬足音発生部 40…位置検出部 42…赤外線 出力部 44…赤外線受光部 46…アークネットHU B 48…アークネットHUB 50…プロジェクトド ライバ 52…ドットマトリクス制御部

54…ゲートドットマトリクス 56…光る芝制御部 58…光る芝ドライバ60…光る芝 62…ゴールドラ イバ 64…ゴールLED・フラッシュ 66…ランプ ドライバ 68…フィールド照明ランプ 70…DCモ ータドライバ

72…ゲート機構部 80…10インチモニタ 82… 機構制御部 84…ACモータドライバ 86…リフタ 機構部 88…リフタ動作SW 90…リフタ動作表示 LCD

100…音源コントローラ

110…模型馬 112…キャリア 114…X方向位 置検出板 114A~C…位置検出板 116…Y方向 位置検出板 116A~C…位置検出板 118…コネ クタ 120…アナログSW 122…コネクタ 12 4…アナログSW

130…ベース 132…木製板 134…検出コイル 136…木製板 138…ガラスエポキシ板 140 …接続用電極 142…ワイヤハーネス

150…走行トラック 152…赤外線発光ユニット

154…保持台 156…赤外線発光素子

160…発光体 162…芝 164…カーボン板 1 66…電極板166

170…ドームスピーカ 172…17インチモニタ

【図26】本発明の第2実施形態による競馬ゲーム装置 50 174…サテライトスピーカ 176…サテライトスピ

ーカ 178…紙幣投入口 180…メダル投入口 1 82…自動投出入口 184…自動投入開始ボタン 1 86…ペイアウトボタン 188…切換SW

190…サテライト制御部 192…レース情報メモリ 194…レース情報メモリ 196…レース情報メモ リ 198…レース情報メモリ

200…出走ゲート 202…ゲート 204…ゲート 枠 206…ゲート扉

208…ゲート扉 210…回転主軸 211…上下動 作モータ 212…開門棒 213…首振り動作モータ 10 214…ゲート開閉モータ

220…台車 222…車輪222 223…車輪 2 24…車輪 226…回転磁石 228…回転磁石 2 29…磁石 230…キャリア本体 232…車輪 2 33…車輪 234…車輪 236…走行用モータ 2 38…支持台 240…スプリング 242…車輪 2 43…車輪 244…車輪 246…回転磁石 248 …回転磁石 250…磁石回転用モータ 252…磁石 回転用モータ 254…ホール素子 256…ブラシ 258…集電子 260…赤外線受光部 262…赤外 20 線発光部 264…発振コイル 266…キャリアCP

270…支柱部材 272…第1駆動軸 274…第2 駆動軸

300…胴体部分 302…前脚 304…後脚 30 6…腿部分 306a…溝穴 308…脚部分 310 … 足部分 312… ピボット軸 314… ピボット軸 316…ピボット軸 318…連杆 320…腿部分 322…脚部分

ト軸 330…連杆 332…ウオーム 334…ウオ

ームホイール 336…歯車 338…歯車 338a 棒 345…円孔

32

346…係合ピン 348…ピン押さえ板 347…連 杆 349…バネ

350…模型騎手 351…鞭 352…ウオーム 3 54…ウオームホイール

356…駆動歯車 358…中間歯車 360…被駆動 歯車 362…円板部材 363a、b…ピン 364 …軸 366…摩擦部片 368…ねじ 370…ワッ シャ 372…手 374…胴部 376…枢軸 37 7…ピン 378…枢軸 380…レバー部材 382 …係合面 384…ロッド部材 386…枢軸 388 …レバー部材 390…カム面390 392…凹所 394…ピボット 396…ピボット

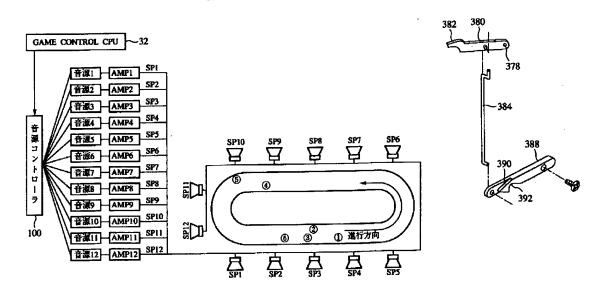
400…トラック照明部 401…支柱 402…トラ ック照明制御部 404、404a、404b、404 c…ランプ 410…トラック照明アーム 412…ラ ンプ 414…フィルタ 416…モータ 420…フ ァイバ 422…光源 424…ファイバ 426…光

500…メインコントロールボード 502…直流電源 510…サテライトボード 512…モニタ 514 …タッチパネル 516…メダルホッパー 518…ス ピーカ 520…交流用コネクタ 522…交流用電源 スイッチ 530…直流用コネクタ 532…直流用電 源スイッチ 534…サーキットプロテクタ 536… ドアスイッチ 550…前面パネル 551…メダル払 い出し口

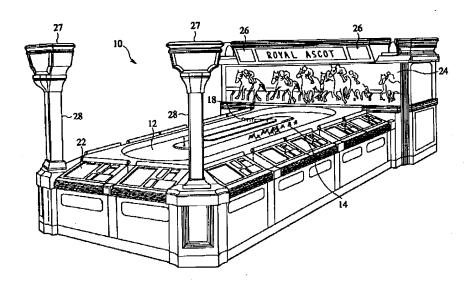
324…足部分 326…ピボット軸 328…ピボッ 30 552…カップ受け 554…払い出し口 556…メ ダルカップ

【図24】

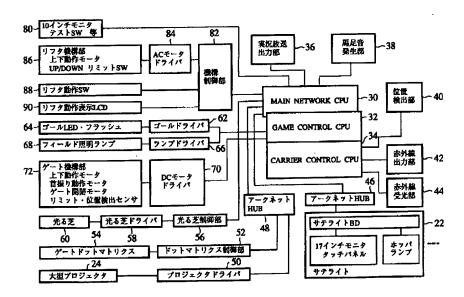
【図3】



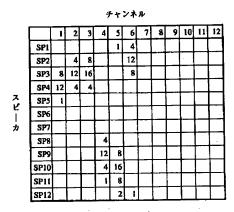
【図1】



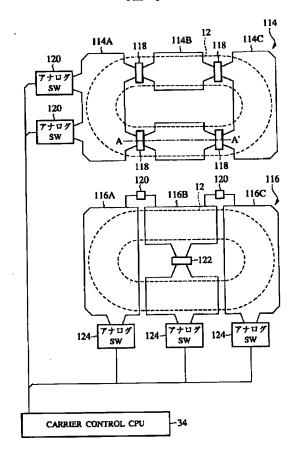
【図2】



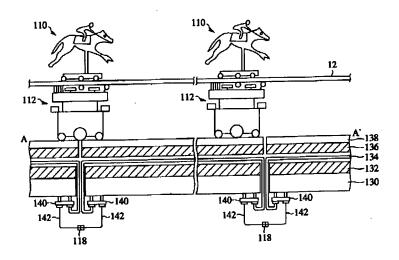
【図4】



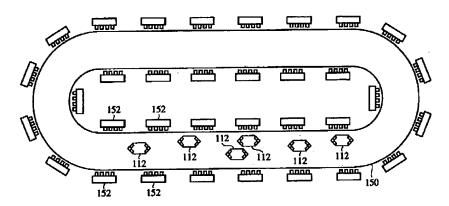
【図5】



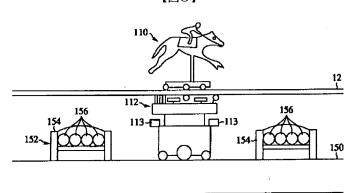
【図6】



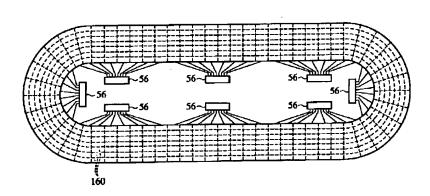
【図7】



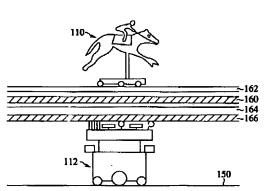
【図8】



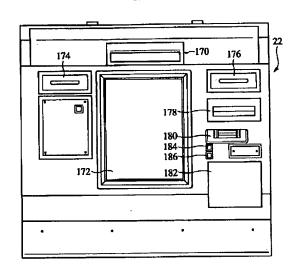
【図9】



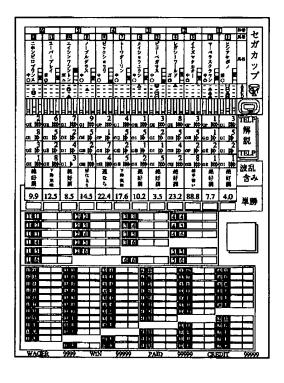
【図10】



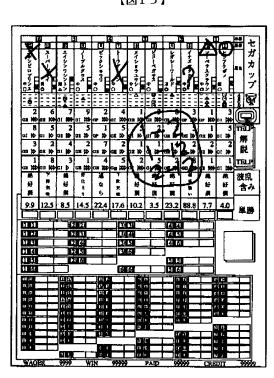
【図11】



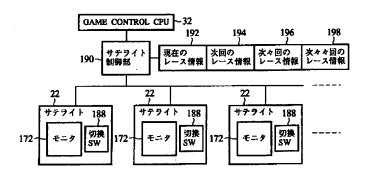
【図12】



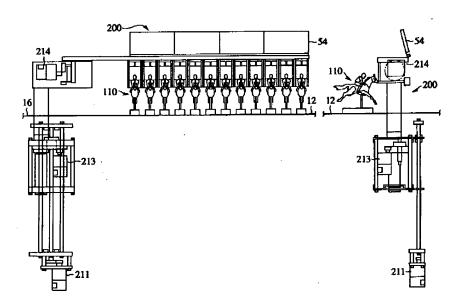
【図13】



【図14】

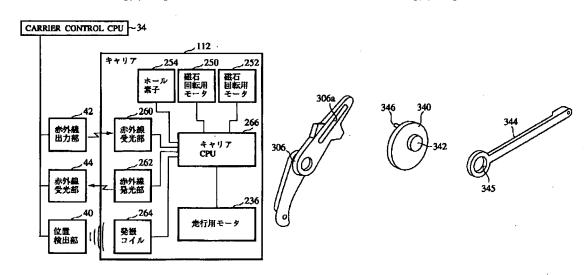


【図15】

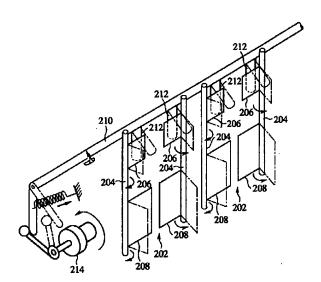


【図19】

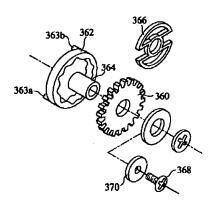
【図21】



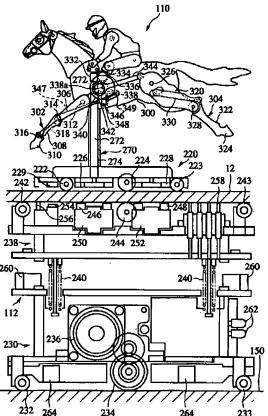
【図16】



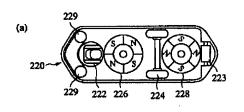
【図23】

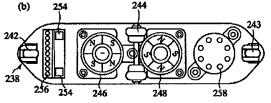


【図17】



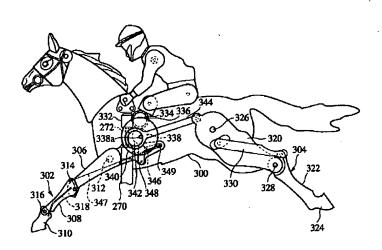
【図18】

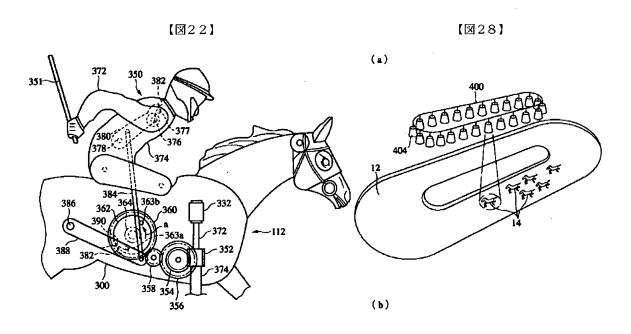


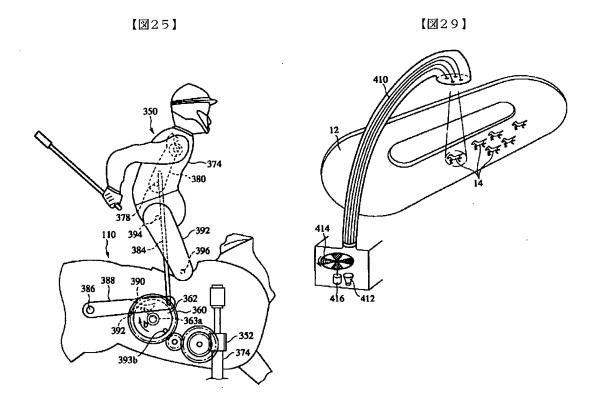


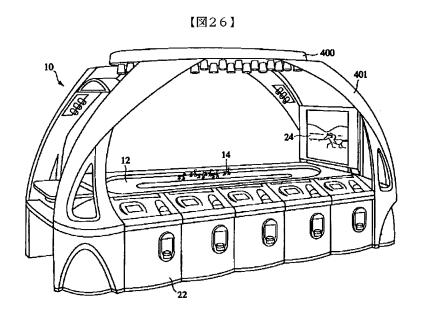


【図20】

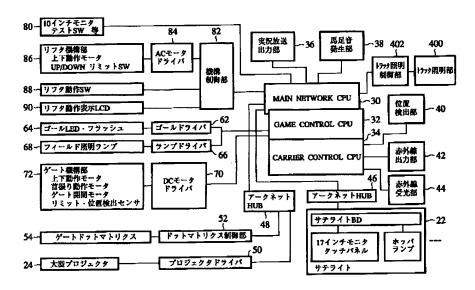


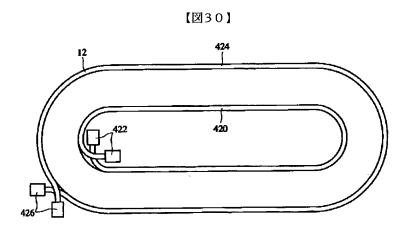




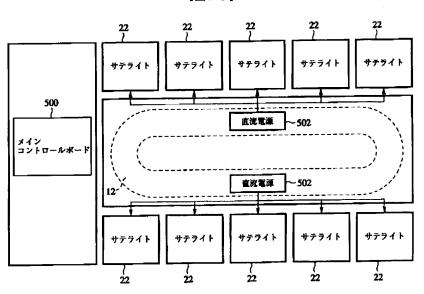


【図27】

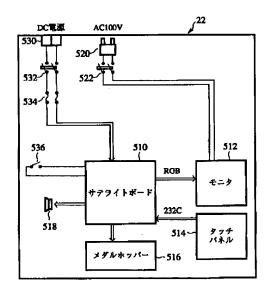




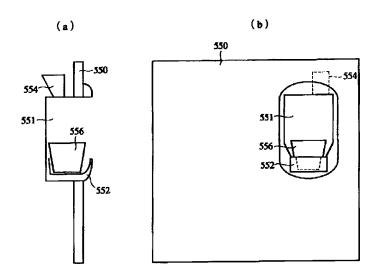
【図31】



【図32】



## 【図33】



#### フロントページの続き

(72)発明者 林 聖二 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内(72)発明者 村田 進

東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 山口 浩司 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 池田 裕児 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 東大寺 充 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内 (72)発明者 高木 保浩 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72) 発明者 中村 俊一 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72) 発明者 矢野 慶二 東京都大田区羽田 1 丁目 2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 鎌田 宗興 東京都大田区羽田 1 丁目 2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72)発明者 片岡 信悟 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内

(72) 発明者 大須賀 康二 東京都大田区羽田1丁目2番12号 株式会 社セガ・エンタープライゼス内